

# Оптический датчик, следование по линии

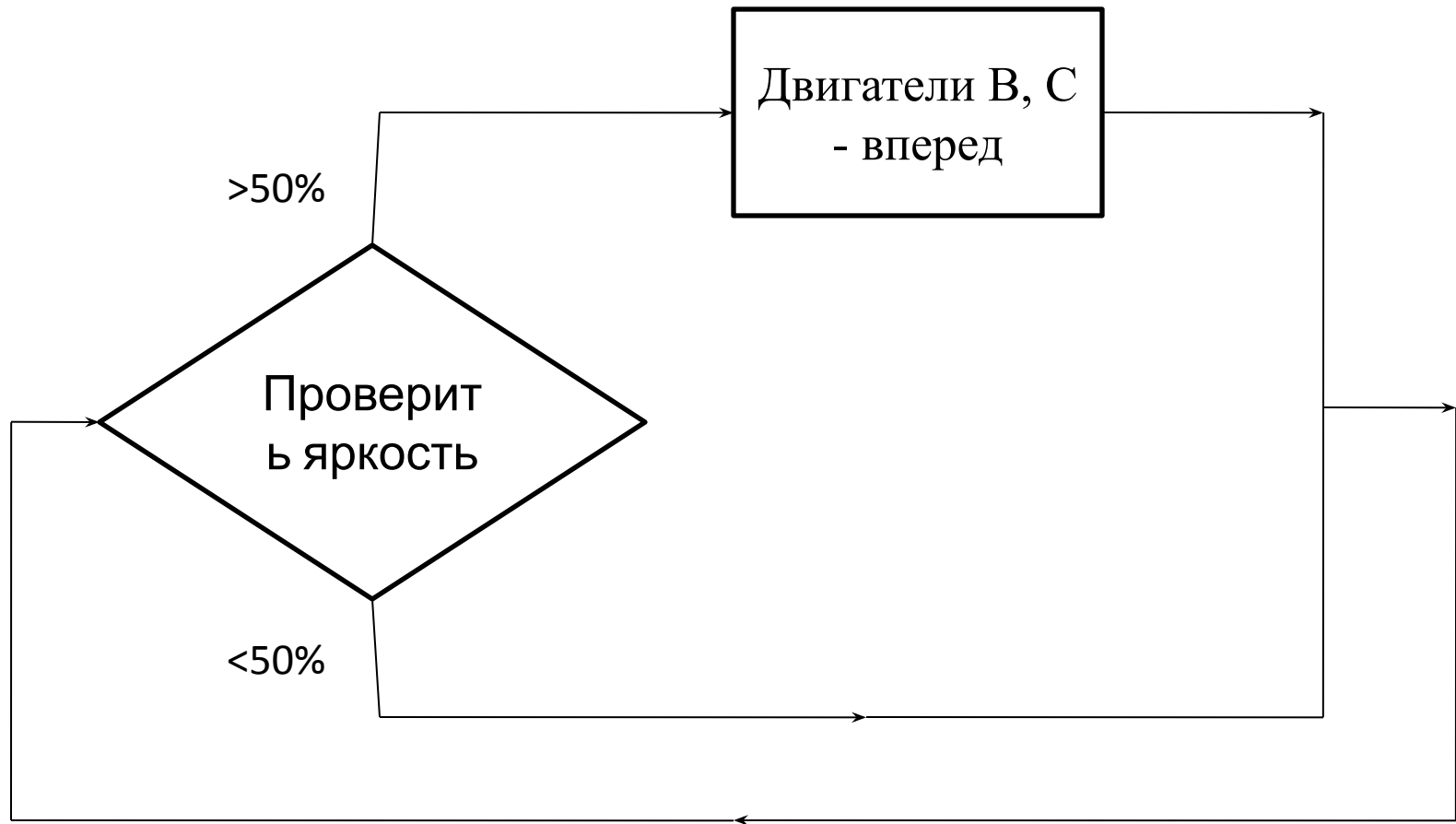
Преподаватель

[Большаков Александр](#)

# 1. Остановка на линии

- Собрать робота Domabot с присоединенным оптическим датчиком
- Сделать и загрузить в робота программу остановки движущегося по белому полю робота при достижении черной линии:
- Используя команду Switch, проверить яркость Color Sensor , если она больше 50% - ехать вперед, если меньше – ничего не выполнять, зациклить программу

# Блок-схема остановки на черной ЛИНИИ

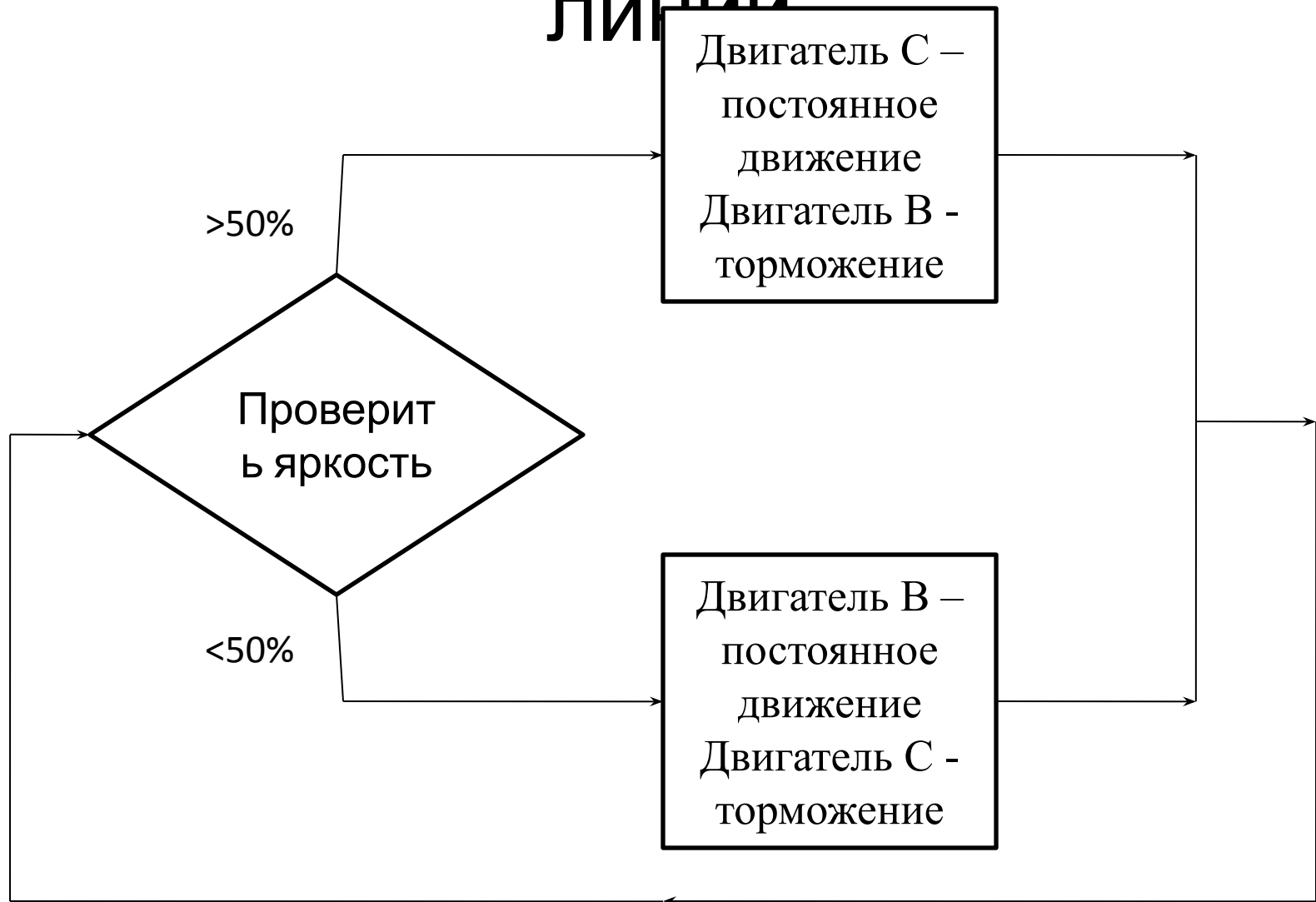


## 2. Следование по линии

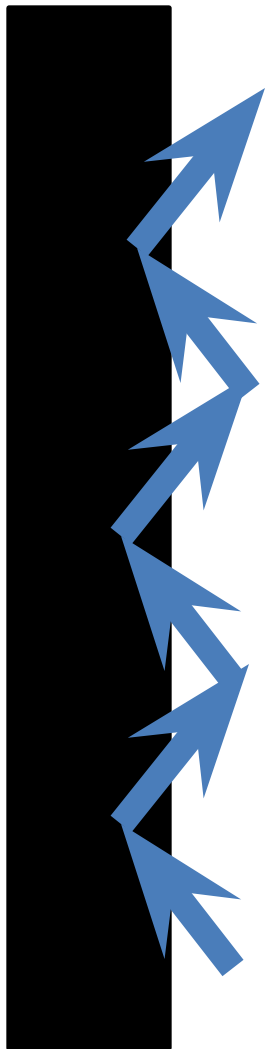
- Необходимо сделать программу следования робота по линии. Условия:
- Двигатель В – левый, двигатель С – правый
- Робот останавливается справа от линии
- Программа: используя команду Switch, проверить яркость Color Sensor если она больше 50% - повернуть налево, если меньше – повернуть направо

# Блок-схема движения по черной

ЛИНИИ



# Траектория движения робота



# Домашнее задание

- Найти интернет-страницу по роботам, следующим по линии, сохранить на компьютер и принести на следующее занятие или отправить ссылку на неё